(54) AUTOMATIC WELDING FOUIPMENT IN PIPE INSIDE PERIPHER DIRECTION

(11) 63-149073 (A) (43) 2.....988 (19) JP

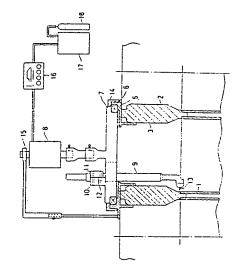
(21) Appl. No. 61-294910 (22) 12.12.1986

(71) TOSHIBA CORP (72) HIROMASA TADA

(51) Int. Cl⁴. B23K9/02,B23K9/26,B23K9/28

PURPOSE: To satisfactorily perform the fusion welding of pipe to a pipe plate regardless of the inside diameter of the pipe by rotating body of rotation at the constant speed to move an L-shaped welding torch along a weld line of the pipe and the pipe plate.

CONSTITUTION: At the time of performing the fusion welding of the pipe 1 to the pipe plate 2 with an I-shaped groove, a fixed base 5 is positioned and fixed on a hold part 3 of the pipe plate 2 and the body 7 of rotation is installed on the fixed base 5 via a bearing 6. After the L-shape welding torch 9 is installed on a torch positioning stand 12 of the body 7 of rotation, a driving motor 8 is rotated at the constant speed by a controller 16. When the driving motor 8 is rotated, the L-shaped welding torch 9 is moved along the weld line of the pipe 1 and the pipe plate 2 by the rotation of the body 7 of rotation and the pipe 1 and the pipe plate 2 are subjected to the fusion welding by the electric energy supplied from a welding source 17.



setting

(54) ARTICULATED WELDING ROBOT DEVICE SUPPLEMENTED BY IMAGE PROCESSING FUNCTION

(11) 63-149075 (A) (43) 21.6.1988 (19) JP

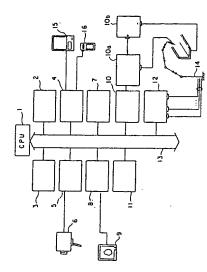
(21) Appl. No. 61-294999 (22) 12.12.1986

(71) MITSUBISHI ELECTRIC CORP (72) KOICHI INDO

(51) Int. Cl*. B23K9/12,B25J9/16

PURPOSE: To accurately perform the welding corresponding to even a curvilinear weld line by keeping image information photographed by a camera in image memory and image-processing the image information entered the image memory.

CONSTITUTION: A starting point key is pushed by a pendant box 16 and a starting point of an object to be welded is taught and at the same time, an image at that time is taken in and stored in the image memory part 11. Next, a finishing point key is pushed by the pendant box 16 and a finishing point of the object to be welded is taught and at the same time, the image at that time, is taken in and stored in the image memory part 11. The logical sum images of two images stored in the image memory part 11 are superposed by an image processing part 8 and an inclination of a welding torch is calculated constantly with a ROM part 2 and the image of the welding torch is erased from the superposed images. The borderline extraction processing is performed on the erased image and only the weld line is extracted.



3: system memory part. 4: man-machine interface part. 5: camera interface part. 7: position arithmetic part. 10: welding source interface part. 10a: contact detection part. 10b: welding source part. 12: drive part

(54) MANUFACTURE OF PIPE COMPOSED OF TITANIUM OR TITANIUM ALLOY

(11) 63-149077 (A) (43) 21.6.1988 (19) JP

(21) Appl. No. 61-297049 (22) 12.12.1986

(71) KOBE STEEL LTD (72) YOSHIYUKI MIYAMOTO(2)

(51) Int. Cl⁴. B23K9/23,B23K9/225

PURPOSE: To obtain the welding bead of high quality by making the distance between the electrode tips at the final side among plural electrodes arranged at the upper part of a butt part, the total welding current given to the plural electrodes and the welding current given to the final electrode within the range satisfying the specified inequality respectively.

CONSTITUTION: The strip plate consisting of titanium or titanium alloy is made a tubular body and the pipe is made with TIG welding by the plural nonconsumable electrodes arranging the butt part in the longitudinal of the tubular body. In this case, the distance L between the tips of two electrodes at the final side among plural electrodes is made within the range satisfying inequalities I, II and the total welding current It give to the plural electrodes is made within the range satisfying the inequality III. And the welding current If given to the final electrode among the plural electrodes is made within the range satisfying the inequality IV. Whereas, L: distance mm between tips of electrode, V: pipe making speed mm/min, T: pipe thickness mm, It: total welding current A, If: welding current A of final electrode, Im: mean welding current per each electrode.

0. 003 5 VT
$$^{1.5} \le L \le 0.0070$$
 VT $^{1.5} + 20$ I I $0 \le L \le 70$ II 0.09 VT $^{1.5} + 30 \le I$ 0.09 VT $^{1.5} + 130$ II 0.09 VT 0.09 V

⑩ 日本国特許庁(JP)

⑩ 特 許 出 顋 公 閉

[®] 公開特許公報(A) 昭63-149077

Int.Cl.⁴

識別記号

庁内整理番号

❸公開 昭和63年(1988)6月21日

B 23 K 9/2

9/23 9/225 G-7727-4E 7920-4E

審査請求 未請求 発明の数 1 (全13頁)

❸発明の名称

チタンまたはチタン合金からなる管の製造方法

②特 願 昭61-297049

學出 願 昭61(1986)12月12日

70発明者 宮

淳 之

兵庫県神戸市西区池上5-8-11

砂発 明 者 米 澤

和男

神奈川県鎌倉市手広731-1

砂発明者 沢久 栄一郎

本

福岡県北九州市門司区黄金町10-16

勿出 願 人 株式会社神戸製鋼所

兵庫県神戸市中央区脇浜町1丁目3番18号

20代 理 人 弁理士 梶 良之

明細

1 発明の名称

チタンまたはチタン合金からなる管の製造方法

2 特許請求の範囲

チタンまたはチタン合金からたる帯板を板幅方向に商曲して管状体となし、該管状体の長手方向 突合せ部をその上に配列した複数本の非消耗電極 にてTIC階接して管を製造する方法において、

前配突合せ部の上方に包列した複数電極のうち最終側2本の電極先端間距離(1)を下記(1)、(5)式を満足する範囲内としてあつて、前配複数電極に与える総解接電流(1)を下記(1)式を満足する範囲内にすると共に、前配複数電極のうち最終電極に与える路接電流(1)を下記(1)式を満足する範囲内にすることを特徴とするチタンまたはチタン合金からなる管の製造方法。

0. 003 5 VT $^{1.5} \le L \le$ 0.0070VT $^{1.5} + 20 \cdots$ (1)

1 0≤ L ≤ 7 0 ····· (I)

 $0.09 \text{ VT}^{1.5} + 3.0 \leq I t \leq 0.09 \text{ VT}^{1.5} + 1.30 \dots$

0.5 Im ≤ If ≤ Im (M)

ただし、L: 電極先端間距離 (mm)

V: 造管速度 (mm/min)

T: 管肉厚 (mm)

It: 総務接電流 (A)

If: 最終電極の密接電流 (A)

Im: 各電極当りの平均密接電流 (A)

3. 発明の詳細な説明

〔産業上の利用分野〕

本発明は遺管速度を向上させる複数電極による TIG 再接管製造方法に関し、詳細には電極先機 間距離と電極に与える解接電流とを遊正範囲に数 定して遺管速度を高め得るチタンまたはチタン合 金(以下まとめてTiと育う。)からなる管の製造 方法に関するものである。

(従来の技術)

整接Ti管の製造化当っては、例えば第8図化示 才管成形装置化で帯板を連続的化板幅方向化海曲 させて管状体とし、該管成形装置化配設されたT I G 整接機化で成形された管状体の突合せ部を連 統的化熔接造管する。 第8図において、(1)はアンコイラーであつて、 該アンコイラー(1)はTi帯板内の供給原である。

(2)は成形ロールであつて、酸成形ロール(2)はそそれ対をなして基合の上に配列され、かつ水平に回転する対とが交互に配列されてある。またこれら成形ロール(2)は、アンコイラー(1)より供給された帯板のをリ字状に成形するブレークダウンロール(6)、0字状に成形するブレークダウンロール(6)、0字状に成形するスクイズの場を被磨接用突合せ配として保持するスクイズロール(5)、かよびスクイズロール(5)、かよびスクイズロール(6)、かよびスクイズロール(6)、かよびスクイズロール(6)、かよびスクイズロール(6)、かよびスクイズロール(6)、かよびスクイズロール(6)、かよびスクイズロール(6)、かよびスクイズロール(6)、かよびスクイズロール(6)、かよびスクイズロール(6)、かよびスクイズロール(6)、からに使物では大口に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対して、1000に対し

前配アンコイラー(1)より成形ロール(2)に供給されず(帯板例)は上配管成形装置にて管状体に成形されると共に前配スクイズロール(5)の上方に配設されたTIG番接機にて路接されて容袋で管となる。

なお、上記TIG唇接換は従来単電復のものが 使用されていた。

一方、領管あるいはステンレス領管の製造に当

心は該第2電筷44に対し斜めに、かつそれぞれ支持部場を支点として旋回可能に前配格接へッドは に保持されてあつて、スプリング50と止めわじぬ を介してそれぞれ前配第2電極44に対する傾き角 を仮調整可能とされている。

この前者の従来技術になる形接接団は上記標成 にて、前記第1かよび第3電極により形成される 唇盤部が密接作弊中に前記第2電極により形成された るた形をかるよう調整可能としてあつて、 これら3本の電極により容接電流を分割供給する と共に3本の電極により容接電流を分割供給する と共に3本の電極にて一連の容融アールを形成す ることで海内領管の唇接強管を可能とするもので ある。

また、上配後者の従来技術(特公昭53-3471月の投深)になる所接続管製造方法を示す第10図にかいて、501は管状体であつて、該管状体の以ば衛板をそれぞれ対をなす成形ロールにて板幅方向に弯曲された被容接体である。

69は一対のフィンパスロールであつて、とと ではブレークダウンロール,フィンパスロール等 って、複数本の電極化でTIG溶接する方法が知られてかり、その具体的手法についても種々の提案があつて、例えば第9回に示す特公昭 5 6 - 2 8 6 2 9 号公報に開示された溶接装限 かよび第1 0 図に示す特公昭 5 3 - 3 4 7 7 1 号に開示された容接額管製造方法等の提案がある。

上記前者の従来技術(特公的56-28629 号の投案)になる溶接装置を示す第9図において、 個は替状体であつて、 該替状体(の) は 商内 例 帯板を成形 リング(の) にて 板幅方向に 薄曲 成形された 被 密接体で、 図中の矢印方向に移動する。

個は溶接ヘッドであつて、酸溶接ヘッド的はホ ルダー級に支持され前配管状体(のと原角に垂直な 5なに水平方向に移動調整可能とされている。

43,40,46は非消耗電板であつて、これら3本の電板4344位は同一直線上に配列されて前配路接へッド40に保持されている。

また、中央に配された第2頃で40は前配管状対 40に対し直角となるより前配形扱ヘッド40に保持 され、その前後に配された第1電径41と第3電極

のそれぞれ対ををナー連の成形ロール群の最終の 一対を例示している。

(83), (84), (89はそれぞれ対をカすスクイズロールであつて、ことでは中央に配された一対のスクイズロール (84) にて前記管状体 (81) に最大のスクイズを与えるものとされている。

60,60,60,60,60は非病耗電極であつて、これ 5電極 60 60 60 60 60はそれぞれ前配被密接体な る質状体 60の突合せ部の上方に配列されている。 また、これら電極 60 60 60 60 00 05、先行

の3本については前記管状体に最大のスクイズを 与えるスクイズロール 60の前方に配し、かつ紋 3本の電極中の最終電極 60により形成された密 融部が前記環大スクイズを与えるスクイズロール 60の中心点よりも前方に位置する機配されている。

なお、前記スクイズロール 60 の後方に配置された電極 60 は啓接ピード表面の形状補正または啓接境界部の加熱のためのものであつて、密接ピードの完全啓込みには関与しないものとされている。

この核者の従来技術になる唇接領管製造方法は、3対以上のスクイズロールを配設し、かつ複数電極を最大スクイズを与えるスクイズロールの前方に配列することで、被容接体なる管状体の突合せ部に発生する管外周方向への反力を抑え、該反力による微小鬼裂やアンダーカットの発生を防止し、もつてステンレス側等の高合金についても2m/mip以上の高速にて替接遠管し得るものである。

(発明が解決しようとする問題点)

本発明者等はかれてより磨扱によるTi管を高品質にかつ高速に生産する技術開発に関し鋭電研鑽を重ねてかり、前述の鋼管あるいはステンレス鋼管に関する提案等に開示された技術、すなわち複数管極によるTIG溶接法に贈目し、これをTi管の製造に応用してその造管速度を向上せしめんとした。

とれば、前述の単電復TIG解接機による従来 のTi管解接方法では、高速で走行する管状体の央 合せ部について十分な群込みを得るために大きな

りによる溶接中断(先行電極の後方容融部容易が 盛り上り、その後行電極と短絡して溶接の続行が 不能となる現象)や溶接ビードが不安定となる等 の問題が発生することが明らかになつた。

一方、唇接にて造管されたTi管は通常容接状態のまま使用されることより容接部のビード形状、ナなわち管製品の容接ビード品質について特に厳しい要求がなされる。その容接ビード品質を判定する因子のうち特に重要な因子としては、唇接ビードの断面模式図である第4図に示す®To:ビード中央部肉厚,®Wo:外面ビード幅等と、その他に®外面ビード平坦度がある。

そしてまた、上記書接Ti管のピード品質に影響を与える重要を製造条件因子としては、遺管速度、管内厚、唇接電流、電極傾き角等があるが、複数電極を用いる場合には前記製造条件因子に加えて各電極の先端間距離および各電極に対する密接電流の配分等が重要を因子であることが明らかとなった。

密接電流を単一の電極に与えなければならず、この単電極に供給する大きな電流を管状体の走行で設定等と微妙に関和させることが困難であり、このため密接電流が過大となつてアークの貧適が起いるなどである。この単電極による腎液でするなので、この単電極による腎液でするなので、この単電極による腎液ですの治療をある限度(例えば1 mm 以下での内のでは3.5 m/min,1.5 mm 程度の内ののでは1 m/min の流管速度が限界とされていた。)以上に高めることが突度的に制約されていた。

しかしてれらの問題は複数電極に容接電流を分 関供給することで、より高速レベルにおいても回 速し得ると期待されたからである。

しかし、前述の領管あるいはステンレス領管に 関する提案になる複数電極によるTIG 存接方法 をTi管に対し試行してみると、たしかに前記単電 極TIG 存接機にて逸管速度を高めたとき発生す る欠陥は解消されたが、これとは別に容弱の盛上

本発明は上記の問題点に鑑み、造管速度および 管内厚との関連において、複数電極の適正電極配 似と各電極に与える適正唇接電流条件を把握し、 もつて唇接ビード品質を確保してなお造管速度を 向上し得るチタンまたはチタン合金からなる管の 製造技術の提供を目的とするものである。

(問題点を解決するための手段)

 $0.0035VT^{1.5} \le L \le 0.0070VT^{1.5} + 20 - (i)$

 $10 \leq L \leq 70 \qquad \cdots (1)$

Q09VT L5+30≤ It≤ Q09VT L5+ 130 (8)

0.5 Im ≤ If ≤ Im (f)

ただし、1: 電極先端間距離 (mm)

V: 造智速度 (mm/min)

T: 管肉厚 (snm)

It: 総唇接電流 (A)

If: 最終電極の府接電流 (A)

Im: 各電極当りの平均帮接電流 (A)

(作用)

本発明者等は前記問題点を解明するに当り形接条件、特に複数電視の先端間距離、各電極に与える母接電魔等を造管速度 および 管内厚との関連において研究を行った。以下その研究経緯に沿って本発明を脱明する。

なお、試験唇接に使用した管成形装置は概要部 3 図に示すものである。

第3図において、(1)はアンコイラーであつて、 該アンコイラー(1)はTi帯板例を管成形装置に供給 は基本的に同一の構成である。 なお、スクイズロールのは種々の試験遺管速度

に対して質状体のスプリングパックの影響を最少

(2)は成形ロールであつて、鼓成形ロール(2)は、

ブレークダウンロール(8), フインパスロール(4)。

スクイズロール四かよびサイジングロール(6)等の

配列よりなるもので、これらは前述の第8図に示

した智成形装置とスクイズロールのの配置数以外

とするため5対配置した。

するものである。

的は電極ホルダーであつて、酸電核ホルダーは は複数本の電極を管状体の突合せ部の上方に配列 するよう保持し、また各電板の先端間距離および 傾き角を調整可能に保持し、かつ一体的に垂直お よび水平方向に移動可能なものとした。

(5)は速度検出器であつて、該速度検出器(5)は検 出ロール(8)の回転を計削することで管状体の移動 速度を検出するものとした。

(T) は板厚測定器であつて、該測定器(T) は成形ロール(2)の前方に配された非接触式超音波探触子(B)

にてTi帝板側の厚さを測定するものとした。

(I)は電流コントローラでもつて、該電流コントローラ(I)は各電極(T)の番接電源(P)を制御し、各電極(T)に与える密接電流をそれぞれ関節・設定するものとした。

上配第3図に示す構成にてTi帯板内を管状体に 成形すると共に、その突合せ部の上方に配列した 複数電板内を用いて眩突合せ部を積々の条件下に て試験熔接を行った。

なお、試験商接では管内外面の商接ビードに対して酸素が混入するのを防止する目的で、溶接点近傍をArガスにてシールドした。

試験格接は、まず前述の鋼および合金鋼に関する従来技術をTi管の格接に適用したときに発生した問題点、すなわち密碼の盛上りによる形接の中断を解消し得る電極配置条件の把握を目的として行った。

なお、以降に配載の電極番号 (例えば第1 電極 ,第2 電極等) は 形接開始側、 すなわちTi 帯板を 供給する前述のアンコイラー(1)側を前方とし、か つ怒接終了側、すなわち前記サイジングロール(a) 側を後方として、この前方よりの番号とする。 また電極の傾き角とは電極先端を前方に、上端を 後方に傾け、電極先端において管状体に対して垂 値に引いた線と電極とのなす角度を言う。

まず2電極を用いた試験器後にて電極先端間距 離等を穏々変更して解認盛上りの有無を調べたと ころ第1表と第2表とに示す結果が得られた。

たおこれら試験に供された材料はJIS規格の 日4631第2種に茲く工業用純チタンである。

(以下余白)

第 1 表

v	8,		L 12	(m	ın)		I,	I,
(m/in i n)	(度)	15	20	30	40	60	(A)	(A)
10	15	_	×	×	0	-	300	200
10	30	×	×	0	0	0	300	200
7.5	30	×	0	0	0	-	200	200
				ĺ				

V: 造管速度

× : 唇傷感上り発生

〇 : 忍務経上りなし

θ1 : 第1電優の領き角

I: 第1電極の存接電流

I:: 第2電板の容接電流

Ita: 第1電優先端と第2電優先端との距離

ただし、第2電板の領を角 fz = 30°

管 皮厚 T = 0.7 mm

質径= 254 mm とした。

次に管状体の突合せ部の上方に3本の電極を配列する以外は前記と同様の条件をとり、第2種極先端との距離しまる等を積々変更して試験群接を行い群協盛上りの有無を調べたところ、第3衰と第4衰とに示す結果が得られた。 なお、これら試験に供された材料はJIS規格のH4631第2種に基く工程用純チョンである。

(以下余白)

第 2 表

Liz	I s	I 1 (A)						
(mm) '	(2)	200	250	300	350			
20	200	0	0	×	-			
20	250	0	×	-	· –			
30	100	0	0	0	×			
30	300	0	0	0	-			
30	800	0	-	_	-			

× : 廃陽盛上り発生

〇 : 容易盛上りなし

I: 第1電極の啓接電流

I: 第2電板の密接電流

Li 1: 第1 電極先端と第2 電極先端との距離

ただし、第1,第2軍極の傾き角θ1.3 = 30°

曾內厚T━ 0.7 mm

管径-25.4 mm

造管速度 V = 10 m/min とした。

新 3 基

V	1	1	Lzs	(m r	n)			11	I a	1.
(m/mia)	1.5	20	25	30	40	50	60	(A)	W	(A)
5	0	0	0	_	0	_	_	130	130	130
5	×	0	0	-	0	-	-	150	150	90
7.5	×	×	0	0	0	-	_	160	160	160
10	-	×	×	0	0	0	0	200	200	200
10	-	-	×	×	0		_	225	225	150

V : 选管速度

× : 存品盛上り発生

〇 : 啓劭盛上りなし

·I: 第1電極の啓接電流

I:: 第2電板の搭接電流

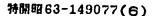
I:: 第3電極の溶接電流

Laa: 第2電極先端と第2電極先端との距離

ただし、管内原T=0.7mm,管径=25.4mm

第1電極先端と第2電極先端間の距離=30mm,

新1,3,3電極の傾き角は金て30°とした。



Las (mm) Ι, I : I s (a i m/m) 15 20 (A) (A) (A) 30 40 2 × 0 0 0 150 150 150 3 × × 0 0 200 200 200 × × × 0 260 260 260 × 0 0 300 300 150

老

V : 没管速度

× : 冷湯感上り発生

〇 : 静脉感りなし

I: : 第1 関係の再接電流 I: : 第2 電極の唇接電流 I: : 第3 電極の唇接電流

無

L28: 第2電極先端と第2電極先端との距離 ただし、管内厚T = 1.6mm, 管径 = 25.4mm,

第1 電極先端と第2 電極先端間の距離 = 30 mm,

第1,2,3気極の傾き角は全て30°とした。

ただし、L> 7 0 (図中の 8 領域) にたると電 額先簿間が離れ過ぎて入熱効率が悪化するだけで なくAr ガスによるシールド性にも問題が出てく る。またL> 0.0070VT LS+20 (図中の C 領域) になると入熱効率が悪化し複数電額を用いるメ リットが無くなる。 さらにL < 1 0 (図中の D 領域) になると電電先端間が近接し過ぎてアークの 干砂が散しくなり軽接が不安定となる。

従って、唇嚢の盛上りを防止し、かつ消足し得る唇接性を得るためには最終2本の電極先端間距離を、下配(I)、(I)式を消足するよう設定する必要があるとの結論に至った。

$$0.0035VT^{1.5} \le L \le 0.0070VT^{1.5} + 20 \dots (j)$$

 $1.0 \le L \le 70$ (f)

前述の従来の複数電衝を用いた斜管艀接方法では各電径による艀融部を繋ぎ一連の艀汲プールを形成させるよう各電極先端問距離を比較的短く散定されていた。しかし、Ti 管の廃接では艀勘の盛上りという特異を現象が発生するため、むしろ艀汲ブールの一体化を避け、従来とは異る股定条件

上配試験解接の過程を観察したところ、密弱の 盛上り現象は2本の電極を使用したときは両電極 間で、また3本の電極を使用したときは解2電極 と第3電極との間でそれぞれ発生することが確認 された。またこれらቝ弱の盛上り現象は上配2電 徳間の解験部層湯が一連の唇湯プールとして繋が った時に後方側の唇湯が前方に逆流して発生する ことが判明した。

そして、第1~4表の結果からこのような腎弱 感上り現象は強管速度が速い程またTi管の肉厚が 大きい程、またさらに電極先端間距離が短かい程 発生し易いことが判明した。

そとで第1~第4表の結果を電極先端間距離(1) , 造管速度(V) かよびTi管内原(T)の関数として整理 したところ第2 図に示す結果を得た。

すなわち第 2 図に示すように倍弱感上り現象は $L < 0.0035 VT^{1.5}$ の領域 (図中のA 領域) で発生してかり、これより唇涕の盛上りを防止するためには $L \ge 0.0035 VT^{1.5}$ とする必要があることが分った。

が必要であると分った。

述上のように、発明者等はまず蔣陽の盛上りに よる帝級中断を防止して高速道管を可能とする複 数電極の適正配置条件を把握した。

そして、述上の電極配置条件において、適管速度を高めてなお高品質の密接ピードを得られる適正器接電流条件の把握を目的として、複数電極に与える唇接電流等を積々変更して試験整接を行った。なお、この試験器接に使用した管成形装置は前述の第3回に示すものであつて、またシールドガスは前述と同様にA・ガスを用いた。

これら試験母後にて形成された母級ピードについて、そのピード品質を調べたところ第 5 表に示す銀果が得られた。

なお、唇接ビード品質については、唇接ビード 断面にて制定したのビード中央部内厚 (To) と の内面ビード幅 (Wi) , および溶接ビードの円周 方向外表面にて制定したの外面ビード平坦度のそ れぞれについて合否制定した。

とれたついて説明すると、第4図は容袋ピード

特開昭63-149077(ア)

断面模式図であつて、下は管内厚 (mm)、To はピード中央部内厚 (mm)、Wi は内面ピード幅 (mm)、Wo は外面ピード幅 (mm)を示し、前配際接ピード断面の測定は該第4図のそれぞれの部位に対応する寸法を測定する。そして、第5図は容接ピードの円周方向表面を表面租度計にてそのプロフィルを測定した (δω) 図であつて、外面ピードの平坦度は外面ピードの両偶点を結んだ直線に対する凹部寸法 (δω) との加算測定値、すなわち δω+δω (μm)の値をもつて評価する

そして、前記のビード中央部内厚(Tc)に関しては $T \le Tc \le T + 9/100$ (mm)をもつて、(内内面ビード幅 (Wi) に関しては $1.5 \le Wi \le 25$ (mm) をもつて、またO外面ビード平坦度I()に関しては $I \le 60$ (μ m)をもつてそれぞれ合格範囲とした。

たお、とれらの判定基準値は磨接Ti 管の軽接ビード品質評価のため施行されるフレア試験にで磨接ビード部に亀裂が発生したり、肉厚変動により組音被探傷試験にてノイズが発生したりしたい形

粒

状条件をもつて散定した。

(以下余白)

A S	智內原工	を開発を		麻麻	#	3			2-2	下品質合容	各各和定
¥	3	(mm/m)	=	=	1	Ξ	-	=	W1 . J	1	F . 3
						-1					
_	6	0007	80.	001	ı	\$00	901	100	×	×	0
*	•	•	0::	2	,	220	110	:	0	0	0
_		•	120	120	ı	340	120	120	0	0	0
-		•	1 40	140	ı	280	3.40	140	0	0	0
•	•	•	0 9 1	180	1	320	3.60	160	×	×	×
•	•	•	200	0+		240	120	01	0	0	×
~	•	•	170	10	1	240	120	10	0	0	0
-	•	•	140	160	1	240	120	100	0	0	0
_		•	100	140	1	240	120	011	0	0	×
=	•	•	2	110	ı	240	220	170	0	0	×
=	٠		0.	200	ŀ	240	120	200	0	×	×
=	•		120	2	1	210	105	6	×	0	0
=	•	•	160	110	ı	270	135	-	0	0	0
Ξ	•	•	180	120	1	300	3 50	120	0	0	0
-	•	•	200	130	ı	330	165	130	×	0	0
=	649	8000	160	1 60	1	320	160	160	0	0	0
=	•	•	11	175	ì	350	178	178	0	0	0
=		•	190	190	1	180	00.	2	×	×	×
=	•	•	2 0 0 0	110	ľ	320	3.60	100	0	0	0
2	•	•	3.60	140	ı	320	160	140	0	0	٥
=	•	,	150	170	1	320	1 60	170	0	0	×
:	•	1000	140	2 50	3 4.0	420	140	=	×	0	0
:	•	•	1 50	130	150	450	150	1 50	0	0	0
=	•	•	160	160	000	480	160	160	0	ö	0
2	•	•	110	170	17	910	170	110	0	0	0
=			180	180	180	540	180	081	0	0	0
≈	•	•	1 80	196	190	570	180	=	×	0	×
3	•	•	208	105	100	\$10	170	9	0	0	0
23	•	•	180	180	150	310	170	150	0	0	0
ŝ	•	•	150	210	150	\$10	170	150	0	0	0
=			210	1 50	150	810	170	1 80	0	0	0
2	•	•	135	155	200	\$ 10	170	100	0	0	×
2	91	1000	2.20	220	220	99	170	110	٥	0	0
Ξ	•	0007	275	273	275	828	275	278	0	0	0
ŝ	•	0007	300	300	230	830	22	230	0	0	0
<u></u>	•	\$000	315	315	315	913	:	315	0	0	0

各集集の信息内 0 = 2 P T1 智祖= 264 mm.

各民権の先後関節権 しょ 40mm

- 445 -

特開昭63-149077(8)

上配第 5 表に示す結果より、良好な結果を得た ものを電極に与えた総密接電流 (14), 造管速度(V) かよび Ti 管内厚(T) の関数として整理したところ第 1 図の示す結果を得た。

すなわち第 1 図に丸、三角および四角印でプロットしたように良好な幣接ビードを得る総幣接電流 (It)は、It=0.09 VT 15 + a の関係にあり、それらの分布は 3.0 $\leq a$ ≤ 1.30 の範囲であつた。

せして、It = 0.09 VT 15+130 を超える領域 (図中のY領域) になると内面ビード幅 (Wi) が 25 mm 以上に過大、 すなわち総密接電流が (It) が過大となり、また、 It = 0.09 VT 15+30 未満の領域 (図中のX領域) になると内面ビード幅 (Wi)が 1.5 mm 以下の過少、すなわち総密接電流 (It)が過少となる。

従って、前述判定基準を満足する良好な唇接ビードを得るためには、複数電極に与える総形接電流 (It)を下配側式を満足する範囲内とする必要があるとの結論に至った。

0.09VT 15+30 ≤ I t ≤ 0.09VT 15+130(11)

(If) は、下記の式を満足する必要があるとの結 論に至った。

0.5 I m ≤ I f ≤ I m (ff)

(寒 施 例)

第6図は、Ti智を2億種を用いて熔接適管した。 実施例を示すものである。

第8 図において、○および×印でプロットした ものは前述の第5 表に示した蔚接結果の内試験系 1~15 の結果を第1電極の瘠接電流 (I:)と第2 似佐の疳接電流 (I2)との関係にて示すものである。

府接電流 (I:,I□)以外の条件としては、管成形 装収は前述の第6図に示するのとし、遊管速度(M) 一方、外面ピード平坦度例について詳細に検討すると、第5 表に示す試験を5,6,9,10,11,18,21,27,および32の条件にて外面ピード平坦度例が不合格となつており、これらは最終電極に対する器接電流(Iのの配分と関連が認められ、If≤0.5 ImなるときとIf≥Im なるときには他の判定因子が良好であつても不合格となつている。

これらは、If≤ Q.8 Im のとき外面ピードが凸状を呈することより最終電極の容接電流 (II) が小さ過ぎて、最終電価での容込みが不充分となり最終のピード形状を形成する働きが失われたもので、また If≥Im のときアンダーカットやピード表面に肌あれが発生していることより最終電極の密接電流が過大であつたと判断されるが、いずれにしても外面ピード平坦度は最終的に最終電極の器接電流 (II)、の配分に依存することが明らかとなつた。

従って、前配判定基準を満足する外面ビード平 组度を得るためには最終電極に与える形接電流

= 6m/min,管内厚(I)= 0.49mm, 管径= 25.4 mm, 電極先端間距離(I)= 40mmかよび2 電極の傾き角= 20° とそれぞれ一定とした。そして被解接材は純チタン (JIS: H 4631第2種) である。

また、第6図にロ印でアロットしたものは、重量%で0.8% Niと0.3% Mo を含むチタン合金(ASTM: B338Grade 12)を前配純チタンと同条件にて容接返して得られた下記第6表によるものである。

鎮	-6	表
---	----	---

試験	營肉厚	造管速度	艀接领	. 流(A)	4- F	品質合	否判定
A	T (ma)	V (m/min)	I 1	It	W. i . J	Te-J	P•J
37	0.49	6000	140	100	0	0	0
38	•	•	160	120	0	0	0
39	•	,	180	140	0	0	0

Wi・J: 内面ピード幅の合否, Tc・J: ピード 中央部内厚の合否, F・T:外面ピード平坦度合否。

〇 : 合格, x:不合格。

I: 第1 道極の格接電流。

I: 第2電極の啓接電流

(他の条件は第5段と同じ)

なか、第 6 図に示す級分は上記の逸管速度() かよび管内厚(i) との関連にかいて、 $I_1=-I_2+215$ は 0.09 V T $^{1.5}+3.0$ と、 $I_1=-I_2+3.15$ は 0.09 V T $^{1.5}+13.0$ と、 $I_1=I_2$ は $I_m=I_1$ と、 $I_1=3.12$ は 0.5 $I_m=I_1$ とそれぞれ同義である。

第6図のプロットに示す各格接強管の結果およびその過程の観察より、図中のa~~の各領域について説明すると。d-a-eの領域は本発明のの式を済足する範囲で、「-a-gの領域は本発明の例式を済足する範囲であり、従ってa領域が個)、例式共に済足する本発明の選正解接電流範囲である。また図中のプロットで示すように、この密接链流範囲内にて再接造管された管の溶接を囲かてきるであることが理ができる。

なお a 領域以外においては、主として次のよう な問題点が認められた。

饱極配配を示す概要図である。

第1図において、69は5対のスクイズロールであって、該スクイズロールのは前述の第3図に示した管成形装置のものと同じである。また43は管状体であって、該管状体のは図中の矢印方向に進行し、前配スクイズロール63の前方に配列されたブレークダウンロールおよびフインパスロールにより Ti 帯板を板幅方向に偽曲して成形されたものである。

(7)は2本の電極であつて、酸電極(7)は前配管状体(1)の突合せ部の上方に配列され、第2電極先端が前記スクイズロール(15)のうち中央に配置されたものの中心線上となるよう配されている。

01 は第1 電極の領き角で、02は第2 電極の領き角であり、また Lizは第1 電極先端と第2 電極先端と第2 電極先端間の距離を示す。

上記の配置関係にて、前記電板先端間距離Lisを20mm または30mm に固定し、第1電極の頻き角 01 を変更して溶接を行い、その影響を調査して見た。

b-f-bの領域では、総際接電流の不足に起因すると判断される内面ビード幅が過少となる傾向が認められた。

cーダー。の領域では、総容接電流の過剰に起因すると判断される内面ビード線が過大となる傾向が認められた。

dの領域では外面ビードが凸状となる傾向があり外面ビード平坦度不良となり易く、また。の領域ではアンダーットが発生し外面ビードの平坦度不良となり易いことが認められ、これらは第2電極の群接電流が過少または過大であるために発生するものと判明した。

第7図は本発明にかかるTi管の際接方法において、複数電極の傾き角について調査した実施例の

たか、他の条件は、材料は約チタン(JIS: H4631第2種)、管内厚(I) = 0.7 mm, 管径 = 25.4 mm, 第1電極の唇接電流(I1) = 300 A, 第2電極の唇接電流(I2) = 200A, 造管速度 (M=10m/minとした。

これらの調査により第7表に示す結果が得られた。

(以下余白)

第 7 章

電極先端阴	0 2			0 1	(41)		
距敷 (mm)	(10)	-30	-15	0	15	30	4.5
20	0	Δ	Δ	0	_	_	-
20	15	Δ	Δ	×	×	_	_
20	30	Δ	Δ	×	×	—	_
20	45	Δ	Δ	-	_	_	_
30	0	_	Δ		-		_
30	15	-	Δ	0	0	_	
30	30	_		0	0	0	-
30	45	-	_	0	0	0	0
		J	. 1				

〇 : 健全なビード

Δ : ハンピングピード発生

× : 唇勘感上り発生が1 : 第1電磁の傾き角が2 : 第2電極の傾き角

傾き角を大きくする方向で選定することが望ましいが、しかしこれが 4 5°を超えるときは実用上アークが不安定となる等の新たな問題が派生する。

従って電極の傾き角はの以上4 の以下の範囲で 譲ましくは 1 5°以上 3 0°以下の範囲にて、しかも 流管速度と調和させて設定すべまである。

(発明の効果)

述上のように本発明によれば、とれら条件を演
足する複数電極にてチタンまたはチタン合金帯と
り成形された管状体の実合せ部を密接することで
高い品質の唇接ビードを得てなお大巾に造管速度
を向上することが可能であつて、例えば、単電極
による唇接造管では35m/min(肉厚1mm以下),15m/min(肉厚15程度)が限度とさ
れていたものが前者で8m/min、後者で5m/minとそれぞれ2倍速以上過その逸管速度が向上し得る等、大きな効果を得ることができる。

4 図面の簡単な説明

第1回は本苑明の総督接電流Itと VT15の関係を示すグラフ。

第7 喪に示すように、第一電極の傾き角 01 がマイナス側、すなわち電極先端が管状体の反供給側を向き、電極の上部が前配供給側に倒れたような配置となるとハンピングピード (ピード部外表面に断続的な斑点模様が形成される現象) が発生した。

なお、第1表中に×印で示す程쟁感上りの発生が認められるが、これは軽複条件を検討するとき、電極先端間距離Liz が00035 V T L 以下であるためであることが分る。

またハンピングビートの発生状況は3本の態度 を使用したときも同様傾向が認められたので、第 1 電極の傾き角は0°以上とすべきである。

そして、複数電極をその先端間距離を10mmから70mmとして、かつ八字状に配することは 互の上部が接触することになり典質的に配置し得 ないこと、かよび前述の試験商接の経験より見て 、複数電極の配置は各電極を平行、すなわち同一 傾き角で15°~30°とすることが揺ましい。

またとれら傾き角は逸管速度の増加に伴いその

第2図は本発明の電極先端間距離LとVT¹⁵の 関係を示すグラフ。

第3図は本発明の実施に使用する管成形装置の 概要図。

第4四は磐接ビード断面模式図。

第5回は外面ピード表面のプロファイルを測定 様式 した

第6図は実施例の第1電極の啓接電流 IIと第2電極の啓接電流 IIIと合否結果との関係を示すグラフ。

第7四は実施例の2電極配置を示す概要図。

第8図は従来の管成形装置を示す気要図。

第9図は従来の熔接袋壁を示す正面図。

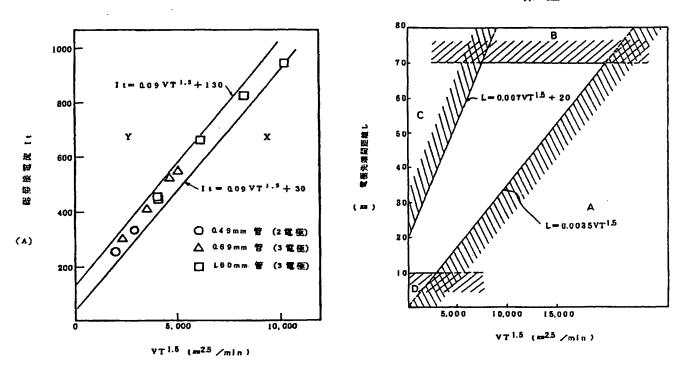
第10図は従来の春接装置を示す斜視図。

F…帯板、1…アンコイラー、2…成形ローラ、3…プレイクダウンローラ、4…フインパスローラ、15…スクイズロール、6…サイジングロール、7…電板、8…検出ロール、9…探触子、H…ホルダー、I…電流コントローラ、8…遠庭検出器、T…板厚側定器。

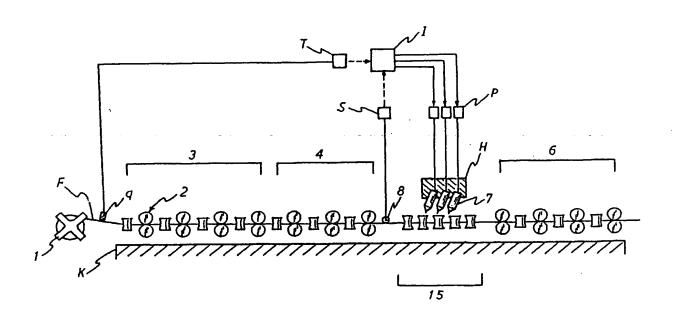


第1図

第2図

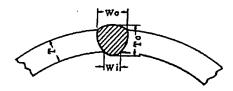


第3図

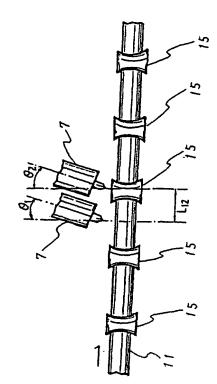




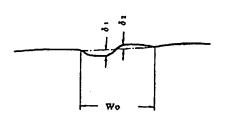
第4図



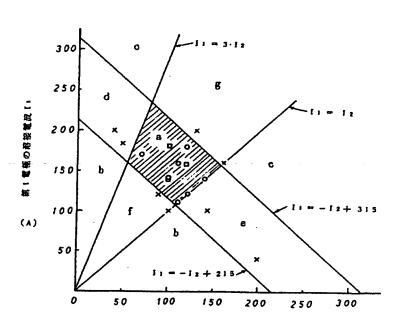
第7図



第5図

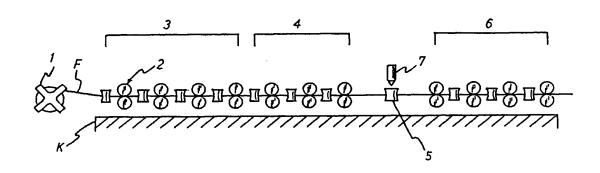


第6図



斯 2 電極の応接電流 I s (A)

第8図



第9図

